

Rinsing machine for bottles, jars, etc. - comprises gripper tongs, each of flexible plastics, and two flexibly movable clamping links

Patent Assignee: KRONSEDER H; KRONES KRONSEDER MASCHFAB AG H

Inventors: KRONSEDER H

Patent Family

Patent Number	Kind	Date	Application Number	Kind	Date	Week	Type
DE 19513221	A1	19960620	DE 1013221	A	19950412	199630	B
EP 721808	A1	19960717	EP 95116919	A	19951027	199633	
JP 8253294	A	19961001	JP 95326886	A	19951215	199649	
US 5598859	A	19970204	US 95571399	A	19951213	199711	
CN 1132668	A	19961009	CN 95120523	A	19951206	199802	
BR 9505926	A	19971223	BR 955926	A	19951215	199806	
EP 721808	B1	19990127	EP 95116919	A	19951027	199909	
DE 59504982	G	19990311	DE 504982	A	19951027	199916	
			EP 95116919	A	19951027		
ES 2129730	T3	19990616	EP 95116919	A	19951027	199930	

Priority Applications (Number Kind Date): DE 4445016 A (19941216)

Cited Patents: DE 4022486; DE 4131699; DE 4204884; US 4104081

Patent Details

Patent	Kind	Language	Page	Main IPC	Filing Notes
DE 19513221	A1		10	B08B-009/44	
EP 721808	A1	G	11	B08B-009/42	
Designated States (Regional): BE DE ES FR GB IT					
JP 8253294	A		7	B67C-007/00	
US 5598859	A		9	B08B-009/08	
EP 721808	B1	G		B08B-009/42	
Designated States (Regional): BE DE ES FR GB IT					
DE 59504982	G			B08B-009/42	Based on patent EP 721808
ES 2129730	T3			B08B-009/42	Based on patent EP 721808
CN 1132668	A			B08B-009/44	
BR 9505926	A			B08B-009/44	

Abstract:

DE 19513221 A

The machine contains a driven rotor with vertical rotation axis with swivelable gripper tongs (4,24) and spray nozzles for the rinsing agent. A conveyor feeds the bottles etc. in an upright position into the gripper tongs, while another conveyor removes the bottles etc. laterally from the gripper tongs.

A control mechanism acts on the gripper tongs for alternate engagement w.r.t. the supply and removal conveyors, with the bottles etc. standing on their heads. Each gripper tong is made of flexible plastics and has two flexibly movable clamping levers adapted to the bottle shapes for gripping the treated bottles.

ADVANTAGE - Has reduced mfg. costs and provides simple cleaning of both bottles etc. and gripping tongs.

Dwg.1/7

US 5598859 A

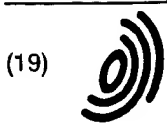
A machine for cleaning an interior surface of receptacles that have an opening, the machine comprising:

a rotor drivable rotationally about a vertical axis and a plurality of nozzles arranged in circumferentially-spaced apart positions about said rotor for projecting respectively a jet of fluid upwardly,

a plurality of devices arranged about said rotor in positions corresponding to said positions of said nozzles, said devices including at least one gripper for gripping a receptacle and a mechanism for swivelling a receptacle about a horizontal axis after said receptacle is gripped to thereby invert said receptacle and place its said opening over a said correspondingly positioned nozzle for receiving a jet of liquid,

said gripper comprising two fingers having corresponding end portions connected to each other and are coupled to said mechanism and having opposite free corresponding end portions spaced from each other and having a region where said end portions of said fingers grip said receptacle, said fingers are comprised of elastic synthetic material to provide for said end portions to deflect apart elastically in response to a receptacle being inserted between said end portions for being gripped and in response to said receptacle being withdrawn from between said end portions of the fingers.

Dwg.1/7



(19)

Eur päisches Patentamt

European Patent Office

Office européen d s brevets



(11)

EP 0 721 808 A1

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
17.07.1996 Patentblatt 1996/29

(51) Int. Cl.⁶: B08B 9/42

(21) Anmeldenummer: 95116319.2

(22) Anmeldetag: 27.10.1995

(84) Benannte Vertragsstaaten:
BE DE ES FR GB IT

(71) Anmelder: Kronseder, Hermann
D-93086 Wörth (DE)

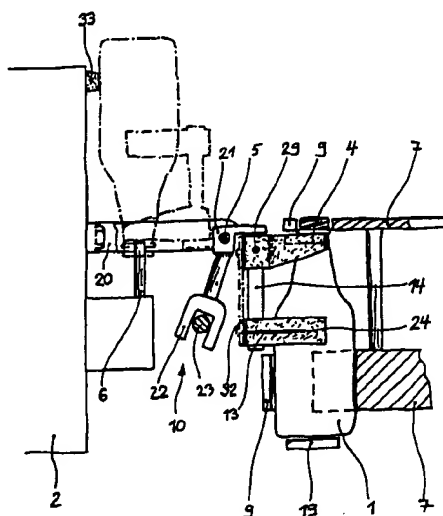
(30) Priorität: 16.12.1994 DE 4445016
12.04.1995 DE 19513221

(72) Erfinder: Kronseder, Hermann
D-93086 Wörth (DE)

(54) Reinigungsmaschine für Gefäße

(57) Bei einer Reinigungsmaschine für Gefäße mit einem antreibbaren Rotor, auf dem mittels einer Steuereinrichtung schwenkbare Greifzangen für die Gefäße und Spritzdüsen für ein Reinigungsmittel angeordnet sind sowie mit einem die Gefäße in die Greifzangen seitlich einführenden Zuförderer und einem die Gefäße seitlich aus den Greifzangen herausführenden Abförderer erfolgt die Steuerung der Greifbewegung der Greifzangen sowohl beim Einführen durch den Zuförderer als auch beim Ausführen durch den Abförderer durch die Gefäße selbst mittels direkten Kontakt zwischen Greifzange und Gefäß. Dadurch ist keine Steuereinrichtung für die Greifbewegung der Greifzangen erforderlich. Die Greifzangen selbst können äußerst kostengünstig und einfach aufgebaut sein und sind leicht zu reinigen und steril zu halten.

Fig.2



EP 0 721 808 A1

Beschreibung

Die Erfindung betrifft eine Reinigungsmaschine für Gefäße gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1.

Derartige Reinigungsmaschinen, auch Rinser 5 genannt, dienen im allgemeinen dazu, innerhalb einer Abfüllanlage für Flaschen, Gläser oder dgl. die leeren Gefäße durch Ausspritzen des Innenraums mit einem oder verschiedenen Fluiden wie Wasser, Luft oder Dampf zu reinigen und ggf. zu sterilisieren. Dabei wird 10 neben einem störungsfreien Transport und einer zuverlässigen Ausspritzung der Gefäße zunehmend auch eine gute Reinigungsmöglichkeit für die Reinigungsmaschine selbst gefordert, um einer Verkeimung der behandelten Gefäße entgegenzuwirken.

Bei einer bekannten Reinigungsmaschine der eingangs genannten Art besteht jede Greifzange aus zwei gelenkig miteinander verbundenen, durch eine Feder im Schließsinne beaufschlagten Klemmhebeln, wobei der eine Klemmhebel direkt auf der Schwenkachse drehbar 20 gelagert ist. Dieser Klemmhebel ist mit zwei drehbaren Kurvenrollen versehen, die eine räumlich gekrümmte, ortsfeste Steuerkurve abtasten und so die Schwenkbewegung jeder Greifzange steuern. Der andere Klemmhebel trägt gleichfalls eine drehbare Kurvenrolle, die ein im Bereich der Zufuhr- und Abfuhrereinrichtung für die Gefäße angeordnetes ortsfestes Kurvenstück abtastet und so die Öffnungs- und Schließbewegung der Greifzange steuert (FR-OS 2 489 802). Nach dem Schließen sind die am Hals unterhalb des verdickten Kopfs erfaßten 25 Gefäße ausschließlich durch die Spannkraft der Federn fixiert. Die Greifzangen dieser bekannten Reinigungsmaschine sind konstruktiv sehr aufwendig, insbesondere aufgrund der vielen Gelenke, Kurvenrollen und Steuerkurven, und außerdem schwer zu reinigen bzw. steril zu halten.

Bei einer anderen bekannten Reinigungsmaschine für Gefäße sind die beiden Klemmhebel jeder Greifzange durch Kniehebel miteinander verbunden, die durch eine Feder im Schließsinne vorgespannt sind (DE-PS 40 22 486). Durch eine einzige ortsfeste Steuerkurve und spezielle Zwischengetriebe wird sowohl die Schwenkbewegung der Greifzangen als auch die Öffnungs- und Schließbewegung der Klemmhebel gesteuert. Trotzdem ist der bauliche Aufwand, insbesondere für 40 die Bildung der Greifzange, noch relativ groß und eine Reinigung der Greifzangen sehr mühsam.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, bei einer Reinigungsmaschine der eingangs genannten Art den baulichen Aufwand wesentlich zu senken und eine Reinigung der Greifzangen zu vereinfachen.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch die im Kennzeichen des Anspruchs 1 angegebenen Merkmale gelöst.

Bei einer erfindungsgemäßen Reinigungsmaschine ist keine Steuerkurve für das Öffnen und/oder Schließen der Greifzangen erforderlich und diese können extrem einfach aufgebaut sein. Neben einer beträchtlichen Sen-

kung der Fertigungskosten wird so auch die Sauberhaltung oder Sterilhaltung wesentlich vereinfacht.

Vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung, die alle zu günstigen Herstellungskosten, einer besonders "glat- 5 ten" Bauweise der Greifzangen sowie zu einer zuverlässigen kraft- und formschlüssigen Verbindung zwischen Greifzange und Gefäß beitragen, sind in den Unteransprüchen enthalten.

Im Nachstehenden wird ein Ausführungsbeispiel der Erfindung anhand der Zeichnungen beschrieben. Es zeigen:

- Fig. 1 die schematische Draufsicht auf eine Reini- 10 gungsmaschine,
- Fig. 2 den Schnitt A-B nach Fig. 1 in vergrößerter Darstellung,
- Fig. 3 die Draufsicht auf die obere Greifzange nach Fig. 2,
- Fig. 4 den Schnitt C-D nach Fig. 3,
- Fig. 5 die Draufsicht auf die untere Greifzange nach Fig. 2,
- Fig. 6 den Schnitt A-B nach Fig. 1 mit einer anderen Ausführung der Greifzange,
- Fig. 7 die Draufsicht auf die Greifzange nach Fig. 6.

Die Reinigungsmaschine nach Fig. 1 bis 5 ist zum Ausspritzen von leeren Flaschen 1 aus Glas mit keimfreiem Wasser eingerichtet. Sie weist ein Gehäuse 15 auf, an dessen Oberseite ein Rotor 2 mit senkrechter Drehachse 3, ein Einlaufstern 7, ein Auslaufstern 8, jeweils wiederum mit senkrechter Drehachse, sowie eine Einlaufschnecke 16 mit horizontaler Drehachse gelagert sind. Die Transportelemente 2, 7, 8 und 16 werden durch eine nicht gezeigte Antriebseinrichtung in Pfeilrichtung 30 synchron zueinander angetrieben, wobei die Teilkreise d von Einlaufstern 7 und Auslaufstern 8 mit dem Teilkreis D des Rotors 2 kämmen. Die Zu- und Abfuhr der Flaschen 1 zur bzw. von der Reinigungsmaschine erfolgt durch ein horizontales, in Pfeilrichtung angetriebenes Förderband 17 mit seitlichen Geländern 18; die Führung der Flaschen 1 im Bereich von Einlaufstern 7 und Auslaufstern 8 erfolgt durch einen Führungsbogen 9, wobei die Flaschen 1 auf ortsfesten Gleitschienen 19 stehen.

An der zylindrischen Außenseite des Rotors 2 ist gleichmäßig über den Umfang verteilt eine Anzahl von senkrecht nach oben gerichteten Düsen 6 angeordnet, die über nicht gezeigte Steuerventile mit einer nicht gezeigten Zuleitung für das Spritzmedium, in diesem Falle keimfreies Wasser, in Verbindung stehen.

Über jeder Düse 6 ist an der zylindrischen Außenseite des Rotors 2 ein gabelförmiger Lagerbock 20 befestigt, dessen freie Enden radial nach außen weisen und eine horizontale Schwenkachse 5 tragen, die tangential

zum Umkreis des Rotors 2 verläuft. Auf der Schwenk-
achse 5 ist ein Klotz 21 drehbar gelagert, an dessen
Unterseite ein schräg nach innen/unten ragendes
Gabelstück 22 befestigt ist. Dieses greift eine ortsfeste
Steuerkurve 23 ab, die durch eine räumlich gekrümmte
endlose Rundstange gebildet wird. Diese ist über meh-
rere nicht gezeigte Stützen ortsfest am Umfang des
Rotors 2 gehalten und bildet zusammen mit den Gabel-
stücken 22 eine Steuereinrichtung 10 für die Schwenk-
bewegung von Greifzangen 4, 24.

An der radial nach außen weisenden Seite jedes
Klotzes 21 ist eine Halterung 14 in Form einer Vierkant-
Stange befestigt, die in der in Fig. 2 gezeigten Normal-
position senkrecht nach unten ragt. An der Halterung 14
sind durch Querstifte 29 eine obere Greifzange 4 und
eine untere Greifzange 24 lösbar mit Abstand befestigt.
Die obere Greifzange 4 ist auf Höhe des konischen Hal-
ses dicht unterhalb des Flaschenkopfes, die untere
Greifzange 24 auf Höhe des zylindrischen Flaschen-
rumpfes einer auf der Gleitschiene 19 stehenden Fla-
sche 1 angeordnet. Beide Greifzangen 4, 24 sind
einstückig ausgebildet und bestehen aus zähelasti-
ischem, verschleißfestem Kunststoff, wie z.B. Polyamid,
ggf. mit Glasfaserverstärkung.

Wie die Fig. 3 zeigt, weist die obere Greifzange 4
eine Y-förmige Grundform auf. Dabei ist der mittlere
Schenkel oder die Basis mit einem quadratischen Loch
versehen und steckt auf der Halterung 14. Die beiden
schräg abstehenden leicht gebogenen Seitenschenkel
bilden elastische Klemmhebel 11a, 11b, die teilweise
winkelförmig abgebogen sind und mit zwei in etwa vier-
telkreisförmigen Ausnehmungen 25 für den Flaschen-
hals versehen sind. Zwischen den beiden Klemmhebeln
11a, b, verbleibt eine radial nach außen weisende Öff-
nung 12, durch die die Flaschen 1 ein- und austreten. Im
Anschluß an die Ausnehmungen 25 sind die Klemmhe-
bel 11a, b mit sich nach außen hin erweiternden
Abschrägungen 30 versehen, welche das Einführen der
Flaschen 1 erleichtern. Im entspannten Zustand, wie er
in Fig. 3 dargestellt ist, ist der maximale Abstand zwi-
schen den Ausnehmungen 25 etwas kleiner als der
Durchmesser des strichpunktiert eingezeichneten Fla-
schenhalses und es liegen sich die Klemmhebel 11a, b
in dem von der Öffnung 12 abgewandten inneren
Bereich der Ausnehmungen 25 mit geringem Abstand
gegenüber.

Wie die Fig. 2 bis 4 weiter zeigen, weisen die
Klemmhebel 11a, b beginnend an der Basis, wo sie mit-
einander verbunden sind, bis in etwa zu ihrer Mitte einen
rechteckigen Querschnitt mit abnehmender Höhe auf.
Der Bereich des rechteckigen Querschnitts bildet eine
Art Blattfeder, die einerseits aufgrund der Elastizität des
Kunststoffs die Beweglichkeit der Klemmhebel 11a, b
ermöglicht und andererseits die Spannkraft beim Aufbie-
gen oder Aufspreizen durch den Flaschenhals erzeugt.
Der sich anschließende Bereich mit winkelförmigem
Querschnitt, in dessen aufeinander zuweisenden hori-
zontalen Abschnitten die Ausnehmungen 25 ausgebildet
sind, nimmt an der elastischen Verformung der Klemm-

hebel 11a, b nicht nennenswert teil. Durch diese Auftei-
lung der Funktionsbereiche ergibt sich eine optimale
Beweglichkeit sowie Klemmwirkung. Außerdem ist
durch die versteifende winkelförmige Gestaltung im
Bereich der Ausnehmungen 25 eine Abstützung der Fla-
sche 1 im kegeligen Halsbereich möglich, wie die Fig. 4
zeigt. Dadurch wird die Flasche 1 in der Greifzange 4
zusätzlich stabilisiert und ein Absinken wird verhindert,
wenn die Flasche 1 auf dem Kopf steht. Die Greifzange
4 ist durch Spritzen äußerst kostengünstig herstellbar
und aufgrund ihrer glatten, offenen und spaltfreien Bau-
weise sehr einfach zu reinigen und erforderlichenfalls
steril zu halten.

Die untere Greifzange 24 ist gleichfalls einstückig
ausgebildet und aus einem formbeständigen, zähelasti-
schen Kunststoff geeigneter Härte gefertigt. Sie weist
eine U-förmige Grundform auf, wobei der Mittelschenkel
verdickt und mit einer quadratischen Öffnung versehen
ist. Diese steckt stramm auf der Halterung 14. Die beiden
Seitenschenkel bilden elastische Klemmhebel 26a, b
und besitzen über ihre gesamte Länge einen rechteck-
igen Querschnitt gleicher Höhe. Im freien Endbereich
sind an den aufeinander zuweisenden Innenseiten der
beiden Klemmhebel 26a, b teilzylindrische Ausnehmun-
gen 27 ausgebildet. Der maximale Abstand beider Aus-
nehmungen 27 im entspannten Zustand der Greifzange
24 ohne Flasche 1 ist kleiner als der Durchmesser des
Flaschenrumpfes. Sitzt in der Greifzange 24 eine Fla-
sche 1, so werden die beiden Klemmhebel 26a, b ela-
stisch aufgespreizt, wobei die gewünschte Klemmkraft
erzeugt wird. Die Flaschen 1 werden somit wie in der
Greifzange 4 formschlüssig und kraftschlüssig in der
Greifzange 24 gehalten. Die freien Enden beider Klemm-
backen 26a, b sind nach außen hin mit Abrundungen 31
versehen, um das Ein- und Ausführen der Flaschen 1
durch die zwischen ihnen gebildete Öffnung 28 zu
erleichtern. Auch die untere Greifzange 24 ist äußerst
kostengünstig herstellbar und einfachst zu reinigen.

Die Klemmkraft kann auf einfache Weise erhöht
werden, indem in eine an der Außenseite der Greifzange
24 verlaufende Nut eine U-förmige Feder 13 aus Feder-
stahl eingelegt wird. Durch Verwendung unterschiedli-
cher Federn 13 ist mühelos und schnell eine Anpassung
an die gegebenen Betriebsbedingungen möglich. Das
gleiche gilt selbstverständlich für die Greifzange 4 nach
Fig. 3 und 4. Auch ist es möglich, eine entsprechende
Feder beim Herstellungsvorgang mit einzugießen.

Die beiden vorbeschriebenen Greifzangen 4 und 24
können durch Entfernen der Querstifte 29 und Abziehen
von der Halterung 14 nach unten hin rasch und mühelos
ausgetauscht werden, z.B. bei Verschleiß nach längerer
Betriebsdauer oder beim Umstellen der Reinigungsmas-
chine auf eine andere Flaschensorte. Der Umstellvor-
gang kann noch vereinfacht werden, wenn die einer
bestimmten Flaschensorte zugehörigen oberen Greif-
zangen 4 und unteren Greifzangen 24 durch eine in Fig.
2 strichpunktiert angedeutete Verbindungsplatte 32 zu
einer Baueinheit gekoppelt sind. Selbstverständlich sind

auch andere Halterungen durch Klemmschrauben, Schnappverschlüsse usw. möglich.

Abgesehen von der Steuereinrichtung 10 für die gemeinsame Schwenkbewegung der Greifzangen 4 und 24 sind keine weiteren Steuereinrichtungen vorhanden; der Greifvorgang wird vielmehr durch die Flaschen 1 selbst gesteuert, wie die nachstehende Funktionsbeschreibung der Reinigungsmaschine nach den Fig. 1 bis 5 zeigt.

Bei eingeschalteter Antriebseinrichtung und ausreichender Flaschenzufuhr auf dem gleichfalls eingeschalteten Förderband 17 werden die aufrechtstehenden Flaschen 1 durch die Einlaufschnecke 16 eingetaktet und dann der Reihe nach vom Einlaufstern 7 übernommen und auf den kontinuierlich umlaufenden Rotor 2 zubewegt. Dabei gleiten die Flaschen 1 auf dem Gleitblech 19 und werden durch die untere Sternplatte des Einlaufsterns 7 und den unteren Bogen des Führungsbogens 9 im Rumpfbereich und durch die obere Sternplatte des Einlaufsterns 7 und den oberen Bogen des Führungsbogens 9 auf Höhe des Flaschenkopfs exakt geführt. Bei Annäherung an den Rotor 2 dringt eine Flasche 1 allmählich in die Öffnung 12 der oberen Greifzange 4 bzw. Öffnung 28 der unteren Greifzange 24 ein und kommt schließlich mit den Abschrägungen 30 der oberen Greifzange 4 bzw. den Abrundungen 31 der unteren Greifzange 24 in direkten Kontakt. Die Kreisbahnen der Greifzangen 4, 24 und der Flasche 1 nähern sich weiter an, wobei die Klemmhebel 11a, b der oberen Greifzange 4 bzw. Klemmhebel 26a, b der unteren Greifzange 24 unmittelbar durch die Flasche 1 aufgespreizt werden. Bedingt durch die geometrische Anordnung der Ausnehmungen 25 bzw. 27 ergibt sich zunächst ein Bereich der maximalen Ausbiegung, wenn die Flasche 1 exakt zwischen den äußeren Endbereichen der Ausnehmungen 25 bzw. 27 sitzt. Wenn dann die Flasche 1 vollständig und satt in den Ausnehmungen 25 bzw. 27 sitzt, federn die Klemmhebel 11a, b bzw. 26a, b leicht zurück, sind aber immer noch gegenüber ihrem entspannten Normalzustand nach außen gebogen, so daß eine ausreichende Klemmkraft für die kraftschlüssige Einspannung der Flasche 1 verbleibt.

Zusätzlich ergibt sich eine formschlüssige Halterung aufgrund der teilzylindrischen Gestaltung der Ausnehmungen 25 bzw. 27 und der Tatsache, daß die lichte Weite der Öffnung 12 bzw. 28 auch im gespannten Zustand der Greifzange 4 bzw. 24 kleiner ist als der Durchmesser der Flasche 1 im ergriffenen Bereich. Anders ausgedrückt erstrecken sich die Ausnehmungen 25, 27 beiderseits einer sie verbindenden Durchmesserlinie parallel zur Schwenkachse 5, wobei die Ausnehmungen 25 leicht nach innen gegenüber der Durchmesserlinie verschoben sind und die Ausnehmungen 27 in etwa symmetrisch zu ihr liegen.

Das vorbeschriebene Einspannen einer Flasche 1, verbunden mit einem Aufspreizen der Klemmhebel 11a, b bzw. 26a, b ist abgeschlossen, wenn die betreffende Flasche 1 mit ihrer Mitte die Verbindungsgerade zwischen der Drehachse 3 des Rotors 2 und der Drehachse

des Einlaufsterns 7 erreicht hat. Diese Position ist in Fig. 2 gezeigt. An dieser Stelle endet die Gleitschiene 19 und der Führungsbogen 9. Unmittelbar darauf wird durch die Steuereinrichtung 10 der Klotz 21 mit den Greifzangen 4 und 24 und der festgeklebten Flasche 1 um 180 Grad nach oben in die in Fig. 2 strichpunktiert gezeichnete Lage geschwenkt. Die nach unten weisende Mündung der Flasche 1 sitzt nunmehr zentrisch über der Spritzdüse 6 und das Ausspritzen beginnt.

Im gewendeten Zustand werden die Flaschen 1 durch die Zentrifugalkraft in die Greifzangen 4, 24 hineingedrängt und daher absolut zuverlässig gehalten. Der auf den Flaschenboden evtl. einwirkende Spritzdruck wird über den Flaschenkopf in die nun unten liegende Greifzange 4 eingeleitet. Die Klemmkraft und damit die Belastung der Greifzangen 4, 24 kann daher relativ gering gehalten werden, so daß eine hohe Lebensdauer gesichert ist. Bei der Behandlung leichter Kunststoffflaschen kann auf die untere Greifzange 24 evtl. verzichtet werden. Auch kann am Rotor ein die Flasche 1 in der gewendeten Position an der Innenseite abstützender Anschlag 33 angebracht werden.

Nach dem Ausspritzen werden die Greifzangen 4, 24 mit den kraft- und formschlüssig eingespannten Flaschen 1 durch die Steuereinrichtung 10 um 180 Grad zurückverschwenkt, so daß sie in der aufrechten Normalposition am Auslaufstern 8 eintreffen. Die Flaschen 1 laufen nunmehr zwischen die Taschen des Auslaufsterns 8 und den Führungsbogen 9 ein und werden durch letzteren im Bereich des Kopfes und des Rumpfes allmählich durch die Öffnungen 12 bzw. 28 aus den Greifzangen 4 bzw. 24 herausbewegt entsprechend den auseinanderlaufenden Kreisbahnen von Greifzangen 4, 24 und Flaschen 1. Dabei werden wiederum direkt durch den Kontakt mit der Flasche 1 die Klemmhebel 11a, b bzw. 26a, b zunächst leicht geöffnet, bis die Flasche 1 vollständig aus den Ausnehmungen 25 bzw. 27 herausgetreten ist, worauf sie an der Flasche 1 entlang gleiten und in ihre entspannte Normalposition zurückfedern. Während dieses Steuervorgangs sind die Flaschen 1 im Bereich des Kopfes durch die obere Sternplatte und den oberen Bogen und im Bereich des Rumpfes durch die untere Sternplatte des Auslaufsterns 8 und den unteren Bogen des Führungsbogens 9 exakt geführt und stehen auf einer Gleitschiene 19. Wie die Fig. 2 zeigt, greifen die Greifzangen 4 und 24 zwischen die oberen und unteren Elemente von Einlaufstern 7 und Auslaufstern 8 bzw. des Führungsbogens 9 ein, so daß die Flaschen 1 weder beim Einführen in die Greifzangen 4, 24 noch beim Ausführen kippen können. Schließlich werden die Flaschen 1 durch den Auslaufstern 8 in aufrechter Normalposition an das Förderband 17 übergeben und laufen weiter zur nicht gezeigten Füll- und Verschleißmaschine.

Die Greifzange 34 nach Fig. 6 und 7 stimmt teilweise mit der Ausführung nach Fig. 1 bis 4 überein. Im Nachstehenden werden daher nur die Abweichungen beschrieben: An der zur Drehachse 3 des Rotors 2 weisenden Innenseite des Basisteils ist die Greifzange 34 mit zwei zungenartigen, parallelen Ansätzen 38 verse-

hen. Diese weisen fluchtende Bohrungen auf, in denen ein horizontaler, tangential zum Umkreis des Rotors 2 bzw. parallel zur Schwenkachse 5 verlaufender Bolzen 36 steckt. Die Außenflächen der Ansätze 38 sind mit drei kerbenartigen Vertiefungen 40 versehen, die in drei verschiedenen Winkeln bezüglich der Mittelachse des Bolzens 36 verlaufen.

An der Greifzange 34 ist eine in der Normalposition von dieser weg nach unten ragende, hebelartige Stütze 35 verstellbar fixiert. Hierzu ist das obere Ende der Stütze 35 gabelartig ausgebildet und umfaßt die Greifzange 34 an den Außenseiten der beiden Ansätze 38. Mittels zweier in den Bolzen 36 eingedrehter Schrauben sind die gabelförmigen Enden der wie die Greifzange 34 aus elastischem Kunststoff bestehenden Stütze 35 gegen die elastisch nachgiebigen Ansätze 38 der einteiligen Greifzange 34 vorgespannt und gleichzeitig schwenkbar mit der Greifzange 34 verbunden. An den aufeinander zuweisenden Innenseiten der Gabelenden der Stütze 35 ist jeweils eine längliche, keilförmige Erhöhung 39 ausgebildet. Die beiden Erhöhungen 39 fluchten miteinander, genauso wie die Vertiefungen 40 in der Greifzange 34. In der in Fig. 6 gezeigten Position greifen die beiden Erhöhungen 39 in die mittleren Vertiefungen 40 ein. Dadurch ist die gezeichnete Winkelposition zwischen Greifzange 34 und Stütze 35 durch die von den Erhöhungen 39 und Vertiefungen 40 gebildete elastische Rasteinrichtung fixiert. Durch manuelles Verschwenken der Stütze 35 ist rasch und mühelos eine Umstellung der Winkelposition möglich, wobei das Austreten der Erhöhungen 39 aus den Vertiefungen 40 durch die Eigenelastizität der Ansätze 38 und ggf. der Gabelenden der Stütze 35 ermöglicht wird. Die beiden anderen fixierten Winkelpositionen der Stütze 35 sind strichliert und strichpunktiert angedeutet und für Flaschen 1 mit größerem bzw. kleinerem Durchmesser vorgesehen.

Am unteren Ende der Stütze 35 ist ein Stützschuh 37 lösbar befestigt, der an seiner zur Flasche 1 weisenden Arbeitsfläche in einer horizontalen Ebene leicht konkav und in einer senkrechten Ebene leicht konvex verläuft. Der Krümmungsradius der konkaven Form ist mindestens so groß wie der Krümmungsradius der größten abzustützenden Flasche 1; der Krümmungsradius der konvexen Gestaltung ist derart, daß der Stützschuh 37 an allen zu bearbeitenden Flaschensorten gut anliegt.

Bei der vorstehend beschriebenen Ausführungsform wird die Zentrierung und axiale Fixierung der Flaschen 1 ausschließlich durch die form- und kraftschlüssige Halterung der Flasche 1 in der elastischen Greifzange 34 bewirkt. Die Stütze 35 bzw. der Stützschuh 37 dienen zur seitlichen Abstützung der Flasche 1 insbesondere während der Schwenkbewegung aus der aufrechten in die umgekehrte Lage und zurück. Diese Ausführung ist insbesondere für leichtgewichtige Flaschen wie PET-Flaschen geeignet und besonders einfach und kostengünstig sowie betriebssicher gestaltet. Die Greifzange 34 bildet mit der Stütze 35 eine Bau-

einheit, die durch den Stift 29 lösbar auf der Halterung 14 fixiert ist und bei Bedarf rasch ausgetauscht werden kann.

Patentansprüche

1. Reinigungsmaschine für Gefäße mit einem antreibbaren Rotor mit senkrechter Drehachse, auf dem schwenkbare Greifzangen mit tangential zum Umkreis des Rotors verlaufenden horizontalen Schwenkachsen und Spritzdüsen für ein Reinigungsmittel angeordnet sind, einem die Gefäße in aufrechter Normalposition seitlich in die Greifzangen einführenden Zuförderer, einem die Gefäße in aufrechter Normalposition seitlich aus den Greifzangen herausführenden Abförderer, und mit einer die Greifzangen mit den von diesen unterhalb des verdickten Kopfs erfaßten Gefäßen im Umlaufbereich zwischen Zu- und Abförderer verschwenkenden und dabei die ohne Bodenabstützung gehaltenen Gefäße auf den Kopf stellenden Steuereinrichtung, dadurch gekennzeichnet, daß jede Greifzange (4, 24, 34) aus elastischem Kunststoff besteht und zwei elastisch bewegliche Klemmhebel (11a, b; 26a, b) aufweist, deren Form der Form der Gefäße (1) derart angepaßt ist, daß sie beim Einführen und Ausführen durch die Gefäße (1) selbst elastisch aufgespreizt werden und ein zwischen den Klemmhebeln (11a, b; 26a, b) sitzendes Gefäß (1) form- und kraftschlüssig zwischen sich einspannen.
2. Reinigungsmaschine nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der maximale Abstand zwischen den Klemmhebeln (11a, b; 26a, b) im entspannten Zustand kleiner ist als der Durchmesser des Gefäßes (1) im zu ergreifenden Bereich.
3. Reinigungsmaschine nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen den Klemmhebeln (11a, b; 26a, b) eine Öffnung (12, 28) zur Ein- und Ausfuhr der Gefäße (1) ausgebildet ist und die Klemmhebel (11a, b; 26a, b) im Bereich der Öffnung (12, 28) nach außen hin mit Abschrägungen (30) oder Abrundungen (31) versehen sind.
4. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Greifzangen (4, 24, 34) einstückig ausgebildet sind, und einen an einer Halterung (14) befestigten Basiskörper und zwei davon abgehende, flexible Klemmhebel (11a, b; 26a, b) aufweisen.
5. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Klemmhebel (11a, b; 26a, b) mit an die Form der Gefäße (1) angepaßten, gegeneinander gerichteten Ausnehmungen (25, 27) versehen sind, welche die Gefäße (1) beiderseits einer Durchmesserlinie erfassen und zentrieren.

6. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Greifzangen (4, 24, 34) eine Y-förmige oder U-förmige Grundform aufweisen, wobei die beiden Seitenschenkel elastisch gegeneinander beweglich sind. 5
7. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß jeder Düse (6) mindestens zwei gemeinsam schwenkbare Greifzangen (4, 24) zugeordnet sind, wobei die obere Greifzange (4) im Halsbereich unmittelbar unterhalb des verdickten Kopfes und die untere Greifzange (24) im Rumpfbereich eines Gefäßes (1) angreift und der Bodenbereich frei bleibt. 10
8. Reinigungsmaschine nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß die gemeinsam schwenkbaren Greifzangen (4, 24) auf einer gemeinsamen Halterung (14) lösbar angeordnet sind. 15
9. Reinigungsmaschine nach Anspruch 7 oder 8, dadurch gekennzeichnet, daß die gemeinsam schwenkbaren Greifzangen (4, 24) zu einer gemeinsam austauschbaren Baueinheit verbunden sind. 20
10. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß jeder Düse (6) eine Greifzange (34) und eine gemeinsam mit dieser schwenkbare Stütze (35) zugeordnet ist, wobei die Greifzange (34) im Halsbereich unmittelbar unterhalb des verdickten Kopfes und die Stütze (35) im Schulter- oder Rumpfbereich eines Gefäßes (1) angreift und der Bodenbereich frei bleibt. 25
11. Reinigungsmaschine nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Greifzange (34) und die gemeinsam mit ihr schwenkbare Stütze (35) auf einer gemeinsamen Halterung (14) lösbar angeordnet sind. 30
12. Reinigungsmaschine nach Anspruch 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Greifzange (34) und die gemeinsam mit ihr schwenkbare Stütze (35) zu einer gemeinsam austauschbaren Baueinheit verbunden sind. 35
13. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 10 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Stütze (35) hebelartig ausgebildet ist und an ihrem oberen Ende schwenk- und feststellbar an der Greifzange (34) angelenkt ist, vorzugsweise an deren Basiskörper. 40
14. Reinigungsmaschine nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Stütze (35) an ihrem unteren Ende einen Stützschuh (37) trägt, der in einer horizontalen Ebene vorzugsweise konkav und in einer senkrechten Ebene vorzugsweise konvex gewölbt ist. 45
15. Reinigungsmaschine nach Anspruch 13 oder 14, dadurch gekennzeichnet, daß an der Greifzange (34) und/oder an der Stütze (35) eine elastische Rasteinrichtung (39, 40) ausgebildet ist, welche die Stütze (35) in mehreren vorgegebenen Winkelpositionen zur Greifzange (34) fixiert. 50
16. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 13 bis 15, dadurch gekennzeichnet, daß die Stütze (35) am oberen Ende gabelförmig ausgebildet ist, die Greifzange (34) vorzugsweise im Bereich des Basiskörpers beidseitig umfaßt und mittels eines Bolzens (36) schwenkbar an der Greifzange (34) gelagert ist. 55
17. Reinigungsmaschine nach Anspruch 15 und 16, dadurch gekennzeichnet, daß die Rasteinrichtung an aneinanderliegenden Flächen von Greifzange (34) und Stütze (35) gebildete, ineinandergreifende Erhöhungen (39) und Vertiefungen (40) aufweist. 60
18. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 17, dadurch gekennzeichnet, daß die Gefäße (1) durch den Zuförderer (7, 9) und/oder durch den Abförderer (8, 9) im Kopfbereich und mit Abstand davon im Rumpfbereich geführt sind. 65
19. Reinigungsmaschine nach Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, daß die Greifzangen (4, 24) zwischen die mit Abstand angeordneten Führungen des Zuförderers (7, 9) und/oder des Abförderers (8, 9) eingreifen. 70
20. Reinigungsmaschine nach einem der Ansprüche 1 bis 19, dadurch gekennzeichnet, daß die Klemmhebel (11a, b) über einen Teil ihrer Länge einen im wesentlichen rechteckigen und über einen anderen Teil ihrer Länge einen im wesentlichen winkelförmigen Querschnitt aufweisen, wobei die an die Gefäßform angepaßten Ausnehmungen (25) im Bereich mit winkelförmigem Querschnitt ausgebildet sind. 75

Fig. 1

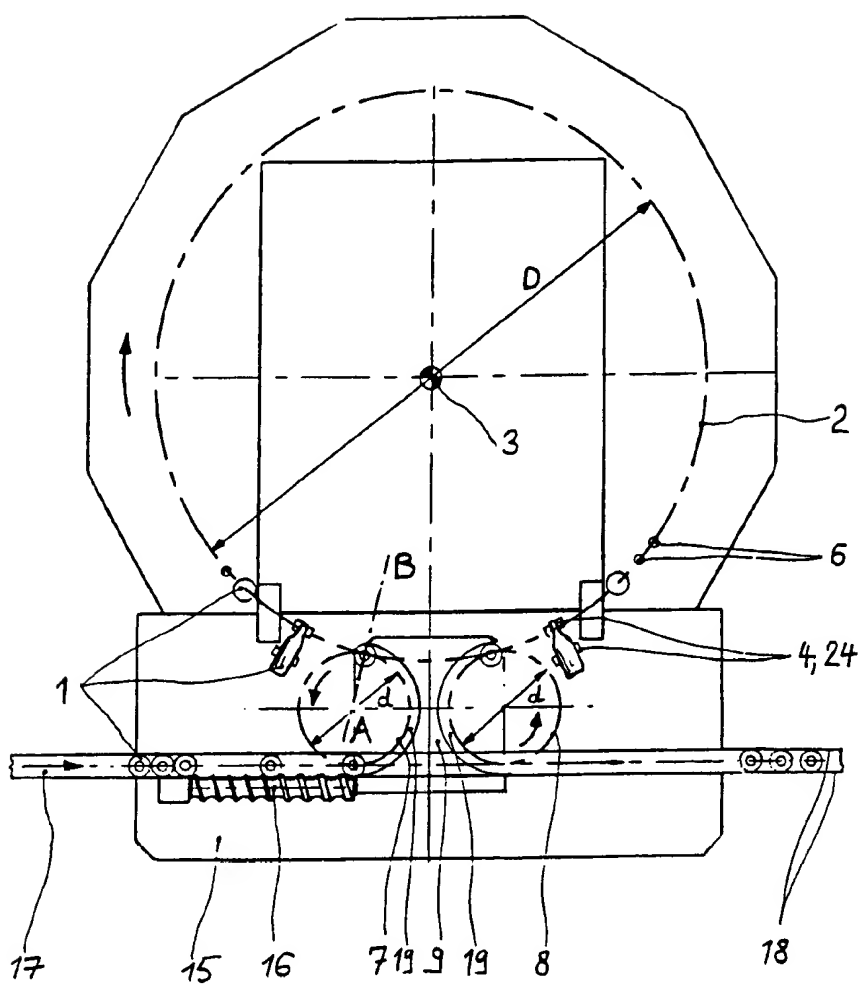


Fig.2

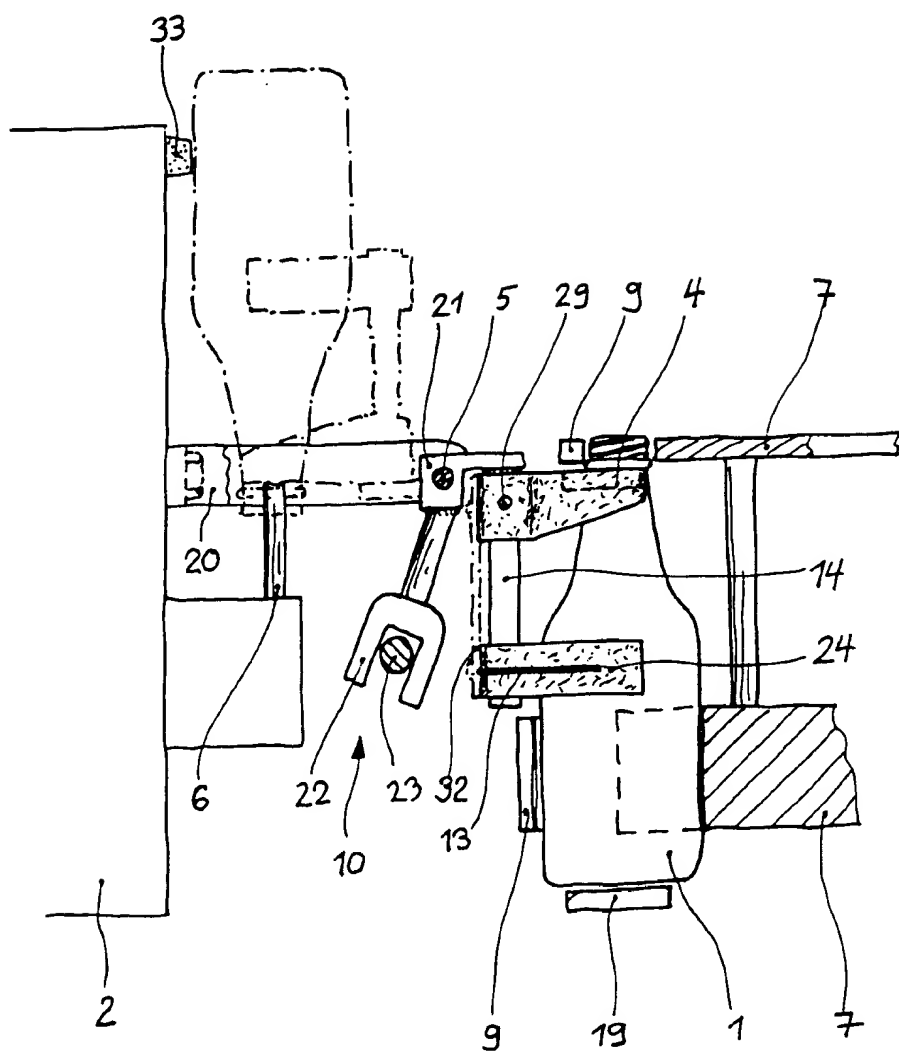


Fig. 3

Fig. 4

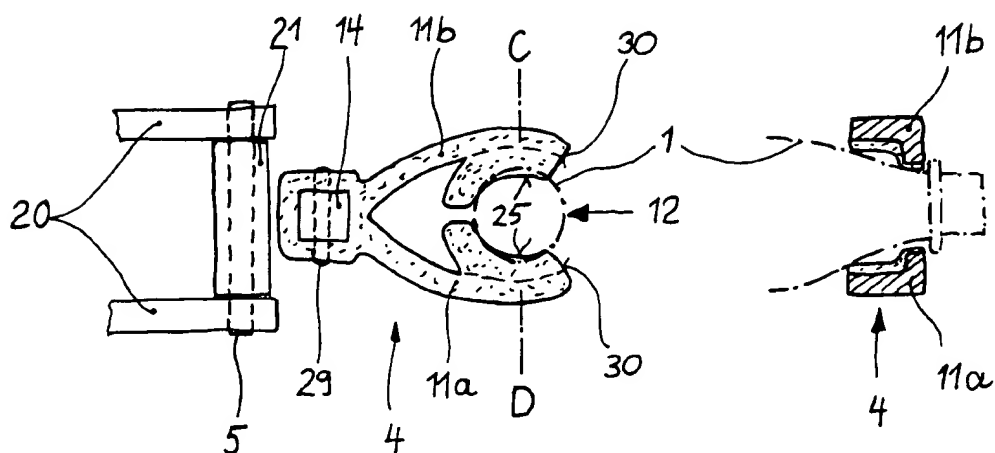


Fig. 5

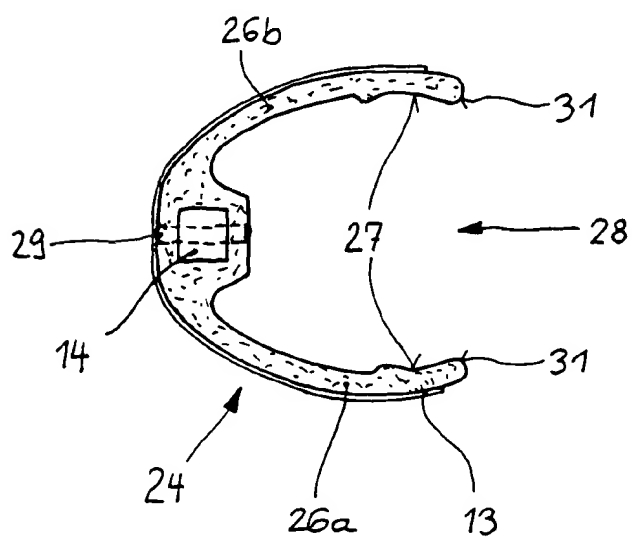


Fig. 6

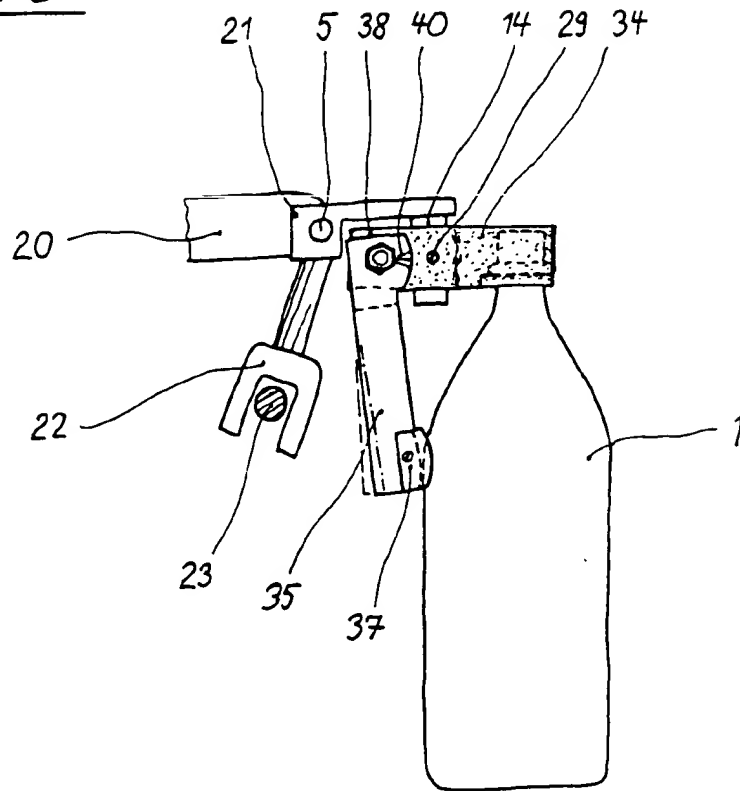
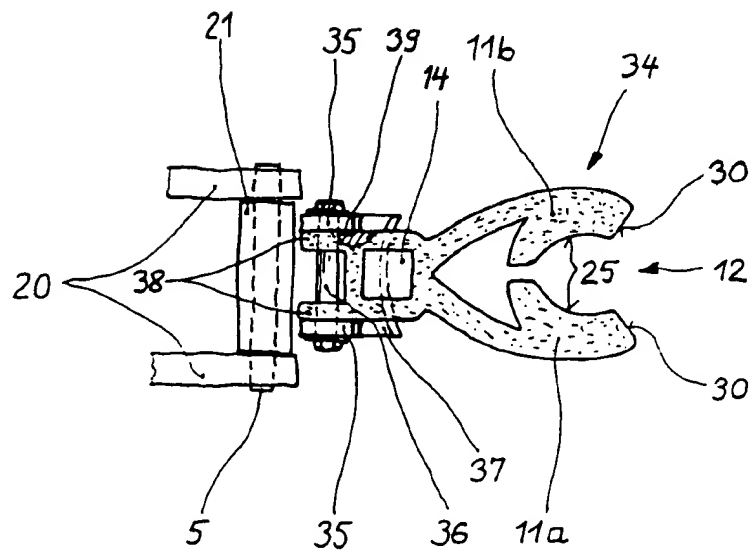


Fig. 7





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 95 11 6919

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.6)
Y	DE-C-40 22 486 (KRONSEDER) * Zusammenfassung; Abbildungen 1,2 *	1-9, 18-20	B0889/42
Y	US-A-4 104 081 (TOTTEN)	1-9, 18-20	
A	* Spalte 3, Zeile 36 - Spalte 4, Zeile 18; Abbildungen 5-12 *	10-17	
A	DE-A-42 04 884 (VTZ ENGINEERING + SERVICES) * Spalte 2, Zeile 41 - Spalte 3, Zeile 28; Abbildungen 1-12 *	1-3,5,7, 18,20	
A	DE-A-41 31 699 (ALFILL GETRÄNKETECHNIK) * Spalte 1, Zeile 36 - Spalte 2, Zeile 10; Abbildungen 1-5 *	1-3,6	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.6)
			B08B B67C
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenart		Prüfer	
DEN HAAG		Ljungberg, R	
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentedokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur			

EPO FORM 1503 (3.12.91) (P04C03)